Steering Reaction Force Generator

ステアリング反力発生装置

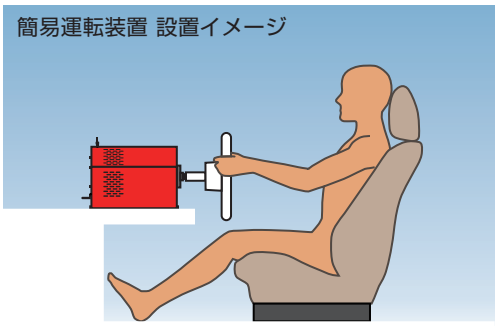
■ 省スペース設計のため、机上での実験が可能
■ 高精度・低コギングトルクの制御を実現
■ 100V 電源に対応

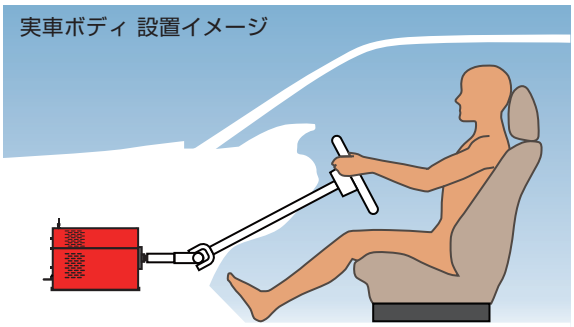
特 長

■ 車両ダイナミクスのステアリング反力データに基づき、反力制御、ステアリングモデル構築が可能です。

■ 数値解析ソフトウェアによる制御モデル構築が可能です。

■ 簡易運転装置から実車ボディを使用した運転装置への搭載まで対応可能です。





主な機能

■ **操舵反力トルクを発生**
コアレス型ダイレクトドライブ AC サーボモーターを使用し、高精度・低コギングトルクの制御を実現します。

■ **操舵反力トルクを常時計測**
AC サーボモーターにより発生し、出力軸に伝達される操舵反力トルクを常時計測します。
高精度・高応答のトルクセンサーを使用し、動的なトルク変動を正確に計測します。

■ **操舵反力トルクの伝達**
装置に接続される任意のステアリングコラム部へ操舵反力トルクを伝達します。
軸端には接続のためのセレーション加工を施します。

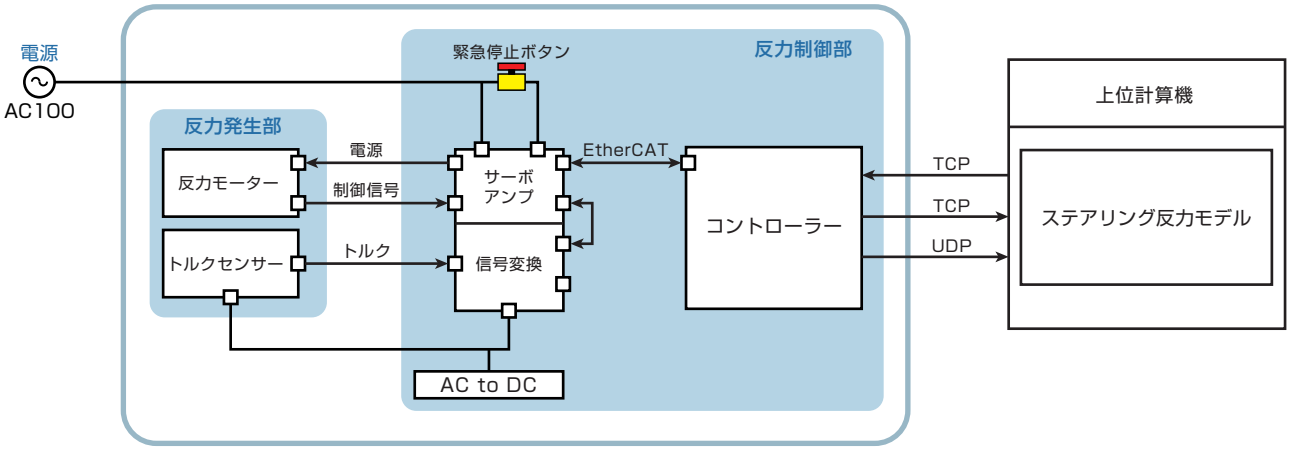
仕 様

項　目	要求仕様
転舵速度 - 定常トルク	MAX 17.5Nm @750deg/s 以上
瞬時最大トルク	43Nm 以上
トルク変動	0.18Nm 以内
トルク分解能	0.018Nm 以下

項　目	性　能
可動範囲	360deg×5rotate 以上
最大速度	650deg/s 以上
最大反力	12Nm 以上
分解能	16bit 以上

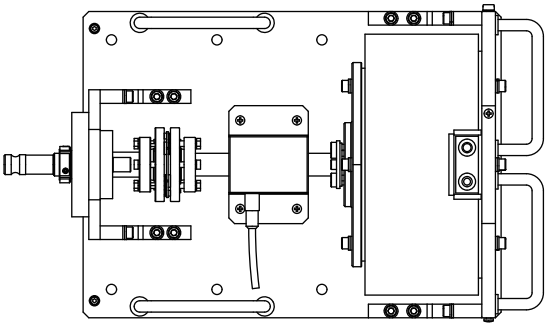
システム構成図

- 上位制御系からのトルク指令に基づき、AC サーボモーターにより操舵反力トルクを発生します。
- 操舵反力トルクは本装置の出力軸に接続された任意のステアリングコラム部へ伝達されます。
- 本装置により発生するトルクの値はトルクセンサーにより常時計測され出力されます。

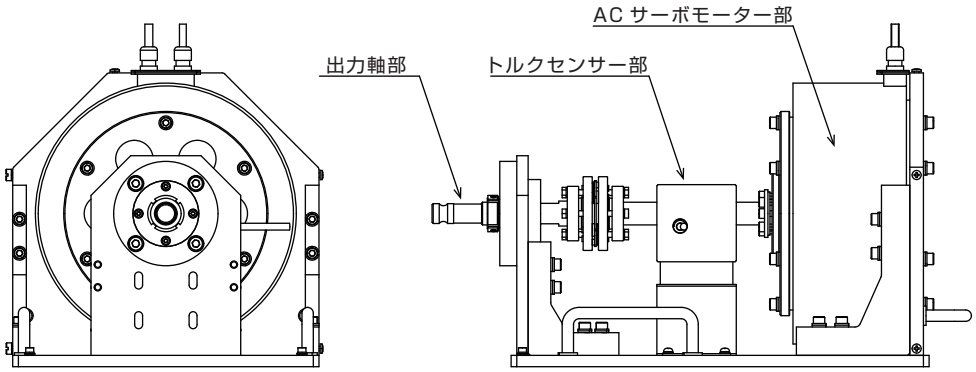


製品構成

名　称	数　量	備　考
反力装置	一式	モーター、トルクセンサー付き
ＡＣサーボモーター部	1	
トルクセンサー部	1	
出力軸	1	
反力装置 制御盤	1	
取扱説明書	1	



【反力装置 内部図】



※外観・仕様などは、予告なく変更することがあります。

⚠ 注意　正しく安全にお使いいただくため、ご使用の前に必ず「取扱説明書」をよくお読みください。

JRC 日本無線株式會社

JRCウェブサイト　http://www.jrc.co.jp/

本社事務所　〒164-8570 東京都中野区中野4-10-1　中野セントラルパークイースト
ソリューション営業部　官庁営業グループ　☎(03) 6832-1751(直通)

北海道支社　〒060-0003 札幌市中央区北3条西7-1　北海道水産ビル　☎(011) 261-8325(直通)
東北支社　〒983-0852 仙台市宮城野区榴岡3-4-1　アゼリアヒルズ　☎(022) 781-6172(直通)
中部支社　〒460-0002 名古屋市中区丸の内3-21-25　清風ビル　☎(052) 959-5902(直通)
関西支社　〒530-0004 大阪市北区堂島浜1-4-28　☎(06) 6344-1632(直通)
九州支社　〒812-0025 福岡市博多区店屋町1-31　博多アーバンスクエア　☎(092) 262-2131(直通)
三鷹製作所　〒181-8510 東京都三鷹市下連雀5-1-1　☎(0422) 45-9111(案内)

稚内　釧路　函館　青森　八戸　秋田　盛岡　福島　新潟　長野　さいたま　横浜
静岡　焼津　金沢　福井　岐阜　神戸　松江　広島　境港　山口　高松　高知
徳島　松山　長崎　佐賀　大分　熊本　宮崎　鹿児島　那覇　シアトル　ニューヨーク
アムステルダム　アテネ　マニラ　シンガポール　台北　ハノイ　ジャカルタ

44JLS　ISO9001, ISO14001 認証取得
2015 年 5 月作成　467 JG